

Algorytm Fortune'a – dokumentacja

Struktury danych:

Klasa Point:

Klasa point reprezentuje punkt na płaszczyźnie dwuwymiarowej za pomocą współrzędnych x i y . Jednocześnie reprezentuje zdarzenia przechowywane w strukturze zdarzeń. Do tego celu potrzebne są pola:

- `orderingY` - reprezentujące współrzędną sortującą zdarzenia,
- `arc` – parabola, którą zaczyna dany punkt
- `Edge` - krawędź, którą rozpoczyna.

Metody dostępne w tej klasie to:

- `__init__` - Metoda inicjalizująca punkt,
- `setOrdering` - Metoda ustawiająca współrzędną sortującą zdarzenia,
- `toPQ` - Metoda zwracająca krotkę używaną do przetrzymywania w strukturze zdarzeń,
- `__hash__` - Metoda haszująca,
- `__repr__` - Metoda sprawdzająca identyczność,
- `__eq__` - Metoda zwracająca napis składający się z współrzędnych punktu.

Klasa HalfEdge:

Klasa HalfEdge reprezentuje półprostą lub odcinek na płaszczyźnie. Zawiera dwa pola: `start`, `end` reprezentujące początek i koniec odcinka, jeśli jedno z tych pól jest puste to mamy do czynienia z półprostą.

Metody dostępne w tej klasie to:

- `__init__` - Metoda inicjalizująca (początek i koniec na tym etapie nie istnieją),
- `__hash__` - Metoda haszująca,
- `__eq__` - Metoda sprawdzająca identyczność,
- `__repr__` - Metoda zwracająca napis składający się z punktu początkowego i końcowego.

Klasa RBNode:

Klasa RBNode reprezentuje węzeł w drzewie czerwono – czarnym, jest elementem struktury stanu. Jest używana do przedstawienia paraboli. Zawiera pola potrzebne do funkcjonowania drzewa czerwono czarnego: ojciec, lewy, prawy syn oraz kolor (`parent`, `left`, `right`, `color`). Pola reprezentujące parabolę to:

- `point` – punkt, który inicjuje parabolę,
- `leftHalfEdge`, `rightHalfEdge` – półproste przecinające parabolę,
- `prev`, `next` – poprzednia oraz następna parabola,
- `triggeredBy` – zdarzenie kołowe, które było przyczyną powstania paraboli.

Struktura stanu:

Struktura stanu reprezentowana jest przez drzewo czerwono czarne, w klasie RBTREE.

Klasa oferuje standardowe metody służące do używania drzewa czerwono czarnego, takie jak: sprawdzenie czy drzewo jest puste (isEmpty), ustawienie korzenia (createRoot), lewy obrót (left_rotate), prawy obrót(right_rotate), naprawę drzewa po dodaniu elementu (fix_insert), zamianę węzłów miejscami (transplant), usunięcie węzła (delete), naprawę drzewa po usunięciu (delete_fixup), znalezienie minimalnego węzła (minimum).

Metody specyficzne dla struktury stanu:

- getNodeAbove – metoda zwracająca parabolę nad danym punktem,
- insertBefore – metoda wstawiająca parabolę przed daną parabolą,
- insertAfter – metoda wstawiająca parabolę po danej paraboli,
- replace – metoda podmieniająca starą parabolę na nową (w tym samym miejscu w drzewie)

Struktura zdarzeń:

Struktura zdarzeń reprezentowana jest przez kolejkę priorytetową. Priorytet zdarzenia (punktu) jest definiowany przez pole orderingY.

Dodatkowe metody potrzebne do poprawnego działania algorytmu to:

- getIntersectionOfParabolas – zwracająca punkt przecięcia się parabol powstałych z dwóch podanych punktów, na danej współrzędnej,
- getConvergencePoint – zwracająca środek okręgu oraz dolny punkt okręgu powstałego z trzech podanych punktów

Klasa Voronoi:

Klasa Voronoi przechowuje oraz wyznacza diagram Voronoi dla podanego zbioru punktów.

Pola zawierające się w tej klasie to:

- points – zbiór punktów wejściowych,
- events – struktura zdarzeń,
- beachLine – struktura stanu,
- notValidEvents – zbiór przetrzymujący nieprawidłowe zdarzenia kołowe,
- vertices – zbiór punktów powstałego diagramu Voronoi,
- listEdges – lista krawędzi diagramu Voronoi,
- lowerLeft – lewy dolny punkt obramowania,
- upperRight – prawy górny punkt obramowania.

Metody wyznaczające diagram Voronoi opierają się na algorytmie opisanym w książce Marka de Berga – „Computational Geometry Algorithms and Applications”.

Główną metodą w tej klasie jest metoda „solve”, która po wywołaniu generuje diagram Voronoi.

Główny podział metod to rozróżnienie na obsługujące zdarzenia kołowe oraz zdarzenia punktów.

ZDARZENIA PUNKTÓW???? TODO RENAME

Zdarzenia punktów obsługiwane są przez metodę `handleSiteEvent`, wywołuje ona metody podrzędne:

- `breakArc` – metoda dzieląca daną parabolę na trzy na danej współrzędnej,
- `addCircleEvent` – metoda dodająca zdarzenie kołowe powstałe z trzech parabol
 - `checkCircle` – metoda sprawdzająca poprawność zdarzenia kołowego na etapie tworzenia.

Zdarzenia kołowe obsługuje metoda `handleCircleEvent`, korzysta ona z następujących metod:

- `removeArc` – usuwa daną parabolę z struktury stanu,
 - `addEdge` – dodaje krawędź do listy krawędzi diagramu,
- `addCircleEvent` (opisana wyżej)

Metody pomocnicze:

- `findBounds` – metoda znajdujących punkty obramowania,
- `getIntersectionWithBox` – metoda znajdujących punkt przecięcia półprostej z obramowaniem,
- `endHalfEdges` – metoda kończąca wszystkie półproste (kończy w punkcie przecięcia z obramowaniem).

Wizualizacja

Wizualizacja przeprowadzona jest w środowisku jupyter (????????????).

Klasa `Visualization`:

Klasa `Visualization` zajmuje się zapisywaniem do scen poszczególnych etapów działania algorytmu.

Pola:

- `scenes` – sceny wizualizacji,
- ... TODO

Klasa `VoronoiVisualization` to klasa dziedzicząca z klasy `Voronoi`, nadpisuje część metod w celu dodania do nich funkcjonalności związanych z wizualizacją, nowa metoda to `addVisualization` dodająca obiekt klasy `Visualization`.

Aby poprawnie przeprowadzić wizualizację należy:

1. Zdefiniować zbiór obiektów klasy `Point` (set),

2. Stworzyć nowy obiekt klasy VoronoiVisualization, należy przekazać do konstruktora zbiór punktów oraz ustawić flagę steps na wartość True,
3. Stworzyć nowy obiekt klasy Visualization, do konstruktora przekazujemy wcześniej utworzony obiekt Voronoi,
4. Do obiektu Voronoi dodajemy wizualizację za pomocą metody addVisualization,
5. Wykonujemy metodę solve.
6. Definiujemy nowy obiekt klasy Plot, w konstruktorze przypisujemy do scenes pole scenes obiektu Visualization.
7. Na obiekcie plot wykonujemy metodę draw, z argumentem False.